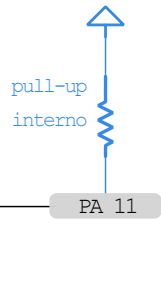


SW do KIT (igual para externo)

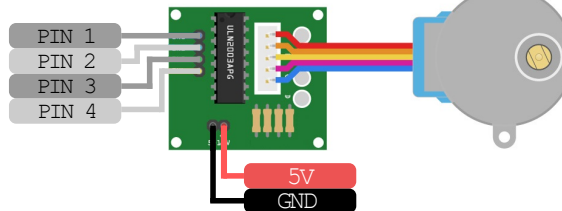
1. Configurar pino como input
 2. Ativar o pull-up
 3. Ler o valor do pino
- ' 0': Aberto
' 1': Apertado



Motor de passo

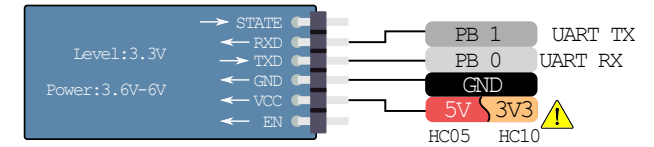
1. Configurar os PINx como saída
2. Acionar as fases na sequência correta para girar o motor

Anti-Horário					Horário				
IN1	'0'	'0'	'0'	'1'	IN1	'1'	'0'	'0'	'0'
IN2	'0'	'0'	'1'	'0'	IN2	'0'	'1'	'0'	'0'
IN3	'0'	'1'	'0'	'0'	IN3	'0'	'0'	'1'	'0'
IN4	'1'	'0'	'0'	'0'	IN4	'0'	'0'	'0'	'1'
IN1	'0'	'0'	'0'	'1'	IN1	'1'	'0'	'0'	'0'



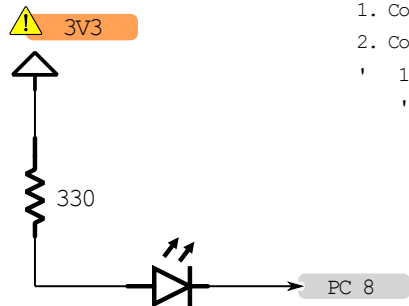
Bluetooth: HC10 e HC05

1. Configurar pinos para serem comandados pela UART
2. Configurar periférico UART
3. Escrever e Ler no periférico UART



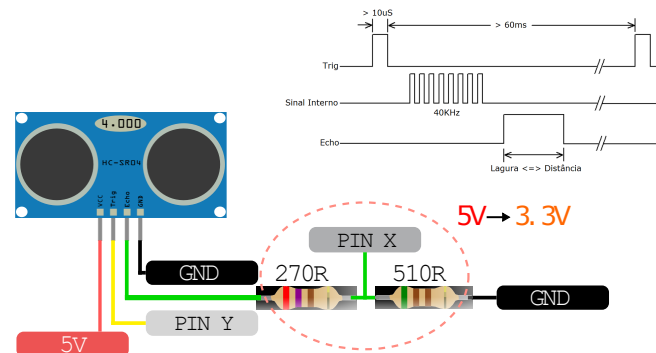
LED do Kit (igual para externo)

1. Configurar pino como output
 2. Controlar o pino
- ' 1': apaga
' 0': acende



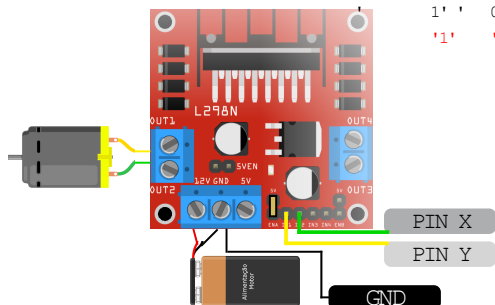
HC-SR04

1. Configurar PIN X (Echo) como entrada
2. Configurar PIN Y (Trig) como saída
3. Disparar o Trig e aguardar o Echo



Motor DC

1. Configurar PIN X e PIN Y como saída
 2. Controlar os pinos
- I N1 (PIN X) - IN2 (PIN Y) - Sentido
- | | | |
|-----|-----|--------------|
| '0' | '0' | Parado |
| '0' | '1' | Horário |
| '1' | '0' | Anti-Horário |
| '1' | '1' | Parado |



Potenciômetro

1. Inicializar AFEC
 2. Selecionar mux correto
 3. Ativar conversão
 4. Ler valor digital (n)
- $095 = R_{max}$
 $n = R_x$

